

Title	共軛計量Riemann空間に就いて [VII]
Author(s)	田畑, 不二夫
Citation	全国紙上数学談話会. 2(15) p.510-p.514
Issue Date	1949-07-20
oaire:version	VoR
URL	<a href="https://doi.org/10.18910/75290">https://doi.org/10.18910/75290</a>
rights	
Note	

*Osaka University Knowledge Archive : OUKA*

<https://ir.library.osaka-u.ac.jp/>

Osaka University

# 155. 共軌計量 Riemann 空間に就て (VII)

京都師範 田畑 不二夫

□8.2. 更めて  $F(u^\lambda, \dot{u}^\lambda) \equiv F(\frac{du^\lambda}{dt} \equiv \dot{u}^\lambda, t : \text{parameter},$   
 $F : \dot{u}^\lambda$  に関する  $m$  次同次式) と  $\frac{\partial F}{\partial \dot{u}^\lambda}(u^\lambda, \dot{u}^\lambda) = C p_\lambda, G(u^\lambda, p_\lambda) = 0$   
 より  $\frac{\partial G}{\partial p_\lambda} = \frac{\partial F}{\partial \dot{u}^\lambda} \frac{\partial \dot{u}^\lambda}{\partial p_\lambda}$  ( $m \neq 1$  とすれば)  $= \frac{1}{m-1} \frac{\partial^2 F}{\partial \dot{u}^\lambda \partial \dot{u}^\mu} \dot{u}^\mu \frac{\partial \dot{u}^\lambda}{\partial p_\lambda}$  (更に  
 $\frac{\partial^2 F}{\partial \dot{u}^\lambda \partial \dot{u}^\mu} \frac{\partial \dot{u}^\mu}{\partial p_\lambda} = S_{\lambda\mu} C$  を用いて)  $= \frac{C}{m-1} \dot{u}^\lambda \cdots \times \frac{\partial^2 F}{\partial \dot{u}^\lambda \partial \dot{u}^\mu} \frac{\partial \dot{u}^\mu}{\partial p_\lambda} = \frac{\partial C}{\partial \dot{u}^\mu} p_\lambda$   
 を用いて)  $= \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} + \frac{1}{m-1} (\frac{\partial C}{\partial u^\lambda} p_\lambda - \frac{\partial^2 F}{\partial \dot{u}^\lambda \partial u^\lambda}) \dot{u}^\lambda = \frac{-1}{m-1} \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} + \frac{1}{m-1}$

$$\left(\frac{\partial F}{\partial u^\lambda} p_\lambda - \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \frac{\partial F}{\partial u^\lambda}\right) \dot{u}^\lambda = \frac{-1}{m-1} \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} + \frac{1}{m-1} \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} p_\lambda \dot{u}^\lambda = \frac{-1}{m-1} \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \\ + \frac{m}{m-1} \frac{\partial C}{\partial u^\lambda} \frac{F}{C} = (F=0 \text{ を用いて}) \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \frac{-1}{m-1} \quad \text{以上を } d u^\lambda / \frac{\partial C}{\partial p_\lambda} \\ = -d p_\lambda / \frac{\partial C}{\partial u^\lambda} \quad (\square 8.) \text{ に用いれば } \frac{d u^\lambda}{C \dot{u}^\lambda} = \frac{d p_\lambda}{\partial F / \partial u^\lambda} \therefore \frac{d p_\lambda}{d t} = \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \\ \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \text{ 之に } p_\lambda = \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \frac{1}{C} \text{ を用いて結局 } F=0 \text{ 条件下の測地曲線の方程式}$$

$$\text{として (1) } \dots = \left( \frac{d}{d t} \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} - \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \right) / \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} = \dots, F=0 \text{ を得る. (之は}$$

$m-1$  なるときも成立す  $\therefore F^2 \equiv \bar{F}$  と置けば  $\bar{m}=2$  なる故  $\bar{F}$  に  
 対する (1) を得之より  $F$  に対する (1) を導く事が出来るからである)

$$\square 8.3. \sqrt[n]{F(u^\lambda, d u^\lambda)} = d\sigma \text{ を用いれば (1) は (2) } \frac{d}{d\sigma} \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} \\ - \frac{\partial F}{\partial u^\lambda} = 0, F=0 \left( \bar{F} \equiv F(u^\lambda, u^\lambda), u^\lambda \equiv \frac{d u^\lambda}{d\sigma} \right) \text{ なる零測地} \\ \text{線型を採る. 茲 (1) の左辺を } f(t) \text{ と置いて } \frac{(m-1)\bar{f}}{\bar{f}} = f(t) \text{ なる } \sigma \text{ を}$$

parameter とに採れば  $m \neq 1$  なるときは (1) は (2) の形を採り (2) の  
 両辺に  $u^\lambda$  を微分すれば  $F = \text{定数}$  となる. 然るに  $F \equiv F(u^\lambda, u^\lambda) \Rightarrow$   
 $\frac{F(u^\lambda, d u^\lambda)}{(d\sigma)^m}$  なる事を採用すれば  $d\sigma = \sqrt[n]{F(u^\lambda, d u^\lambda)}$  とすれば好い事

が判る. ( $m=1$  のときは  $\bar{F} \equiv F$  と置いて之に代する (2) の式から  $F$  に  
 対する (2) を導く事が出来る)

$$\square 24.3. n=1 \text{ を用いれば } \frac{d}{d t} \frac{\partial n}{\partial \dot{u}^\lambda} - \frac{\partial n}{\partial u^\lambda} = \frac{\partial n}{\partial t} \frac{\partial n}{\partial \dot{u}^\lambda} \text{ となるが.}$$

之は  $\square 8, 2.$  に於ける  $F = n(u^\lambda, \dot{u}^\lambda) - \dot{u}^0, \dot{u}^0 = 1$  とした場合に当  
 つてゐる.

$$\square 39. S_{\ell m}^n \equiv \frac{\partial S_{\ell m}^n}{\partial t} = (\text{Tensor})_{\ell m}^n \text{ であつて Levi-Civita の}$$

平行性が 時間  $t$  の経過に対して保存される爲の完全条件は  $\underline{S_{\ell m}^n} = 0$  なる事で  
 ある ( $\square 39.2.$ ).

$$\text{従つて Tensor } \underline{S_{\ell m p}^n} \equiv \frac{\partial}{\partial t} S_{\ell m p}^n = 0 \text{ は その必要條件である.}$$

$$\square 35.2. A_{m p}^\ell = S_{m p}^\ell + \frac{1}{2} S_{m p}^\ell \left( \frac{\partial U_m}{\partial u^\ell} - \frac{\partial U_p}{\partial u^m} \right) \dot{t}_0 \text{ として}$$

$$-\frac{\delta - U_\lambda}{\delta t} = \frac{\partial - U_\ell}{\partial t} - A_{\ell 0}^a (-U_a) \text{ に } \frac{\partial S_{\ell m}^n}{\partial t} + U_{\ell ; m} + U_{m ; \ell} = 0$$

を用いれば  $= -\frac{\partial U_\ell}{\partial t} + \frac{1}{2} \frac{\partial S_{\ell m}^n}{\partial u^\ell} U_m U_n$  となり 是は  $U^\lambda$  に附随する

座標基底空間  $\mathcal{H}$  より見た固有座標 (流体力) の加速度を表してある。

$$\square 6.3.1.2. \quad \mathcal{D}_U \equiv \mathcal{D} = \frac{d}{dt} = \frac{dx^\lambda}{dt} \frac{\partial}{\partial x^\lambda} = U^\lambda \frac{\partial}{\partial x^\lambda} \quad \text{とすれば}$$

$$\mathcal{D}(S_{\ell m} V^\ell V'^m) = \left( \frac{\partial S_{\ell m}}{\partial x^\lambda} U^\lambda + S_{\ell \alpha} \frac{\partial U^\alpha}{\partial x^\lambda} + S_{m\alpha} \frac{\partial U^\alpha}{\partial x^\lambda} \right) V^\ell V'^m$$

$$\equiv A_{\ell m} V^\ell V'^m \quad (\times A_{\ell m} = \frac{\partial S_{\ell m}}{\partial t} + U_{\ell ; m} + U_{m ; \ell} ; \text{ここで } U^\lambda = \dot{x}^\lambda)$$

の時  $A_{\ell m} = \frac{S_{\ell m}}{S} \equiv \frac{\partial S_{\ell m}}{\partial t}$  ) であって 長さの変化 関数  $(\sqrt{S_{\ell m} V^\ell V'^m})$

$$= \frac{1}{2} A_{\ell m} V^\ell V'^m / \sqrt{S_{\ell m} V^\ell V'^m} \quad \text{一般に } S_{\ell m} V^\ell V'^m \text{ の函数の形の}$$

Scalar の変化 数は  $S_{\ell m} V^\ell V'^m, A_{\ell m} V^\ell V'^m$  の函数の形となり

演算  $\mathcal{D}$  は恰かも  $V^\ell, V'^\ell$  を定数と見た時の微分 Operator の如き作用を持つ。例えば  $V_{(0)}^\ell, \dots, V_{(r)}^\ell$  を核とする  $r$  次元平行 2 階行列の本積  $V_r$  の変化 数  $\mathcal{D} V_r = \mathcal{D} \sqrt{\frac{1}{(r!)^2} |S_{\ell_1 \ell_2} \dots S_{\ell_r \ell_r}| V_{(0)}^{\ell_1} \dots V_{(r)}^{\ell_r} |}$

$$\dots V_{(r)}^{\ell_r} | = \frac{1}{r!} \frac{1}{(r!)^2} \sum_{\ell_1 \ell_2} A_{\ell_1 \ell_2} S_{\ell_1 \ell_2} | V_{(0)}^{\ell_1} \dots V_{(r)}^{\ell_r} | V_{(0)}^{\ell_1} \dots V_{(r)}^{\ell_r} |$$

( $S^{\ell_1 \ell_2}$  は  $|S_{\ell_1 \ell_2} \dots S_{\ell_r \ell_r}|$  に関する  $S_{\ell_1 \ell_2}$  の余因式) となる。

考ふる  $U^\lambda$  に於て 質量 (空間) Vector  $n$  個が直交単位 Vector 系を作る様に 座標系を採れば上の  $n$  個の内の 任意の相異なる  $r$  個から出来る  $V_r$  について  $\mathcal{D} V_r = 0$  と置けば 今の座標系に於ては  $\sum A_{\ell \ell} = 0$  之等は任意の  $\binom{n}{r}$  個の場合に成立つから 若し  $1 \leq r \leq n-1$  なる時は  $A_{11}, \dots, A_{nn} = 0$   $\therefore$  座標系が更に  $A_{\ell m}$  が標準型を採るように採られてゐるならば  $A_{\ell m} = 0$  即 運動とは同等なる事が判る ( $\square 6.3.$ ).  $r = n$  なる時は  $\mathcal{D} V_n / V_n = \frac{1}{2} A_{\ell m} S^{\ell m} = \frac{\partial U^a}{\partial x^a} + S_{a\lambda}^a U^\lambda = U_{; \ell}^\ell + S_{20}^\ell$  となる

( $\square 6.3.$ )

$\square 15.2.$   $\mathcal{H}$  Euclid 空間中で速度場が  $\dot{x}^\ell (x^\lambda)$  なる流体を 共転計量の Riemann 空間と見た時の共転計量は  $dt = dx^0, ds^2 = (\dot{x}^\ell dx^\ell - t^\ell dx^\ell)^2$ ;  $x^0 \equiv t, t^0 = 1$ , である。即  $S_{00} = \dot{x}^\ell \dot{x}^\ell$ ,  $S_{\ell 0} = -\dot{x}^\ell, S_{\ell m} = \dot{x}^\ell \dot{x}^m, t_\ell = 0, t_0 = 1 = \dot{x}^0; S^{00} = S^{\ell 0} = 0, S^{\ell m} = \dot{x}^\ell \dot{x}^m$

$$\square 39.2. \quad \frac{\frac{d^2 u^\ell}{d p^2} + S_{0\ell}^i \frac{d u^i}{d p} \frac{d u^\ell}{d p}}{\frac{d u^\ell}{d p}} = \frac{\frac{d^2 u^m}{d p^2} + S_{2\ell}^m \frac{d u^\ell}{d p} \frac{d u^m}{d p}}{\frac{d u^m}{d p}}$$

なる測地線は 時間  $dt$  後に  $S_{ab}^t$  が  $S_{ab}^t + \underline{S}_{ab}^t dt$  となる事から、測地線が保存される為の完全条件として

$$\underline{S}_{ab}^t \frac{du^a}{dp} \frac{du^b}{dp} \frac{du^c}{dp} = \underline{S}_{ab}^m \frac{du^a}{dp} \frac{du^b}{dp} \frac{du^c}{dp} \quad (l \neq m)$$

是より係数を比較して  $S_{23}, S_{33} = 0, 2S_{12}^t = S_{12}^m$  等を得る 勿論此の性質は座標変換に対して保存される ( $S_{11}^t \equiv A, = 2B, = 2S_{12}^2$  等とすれば  $A, B$  は夫々 共変 Vector の変換を受ける事が判る)

□40. 変形する事として 収縮 (収縮) する (例えば 各点では 等方的な曲面が一様<sup>等</sup>に収縮する) 等の完全条件は  $\underline{S}_{lm} / S_{lm} = \text{Scalar}$   
 $\equiv 2\alpha$  (線縮係数) なる事である。

(□20.) 此時  $S_{lm} = C(u^i) B_{lm}(u^i)$  なる Scalar と Tensor の積に分解出来、 $\underline{S}_{lm}^t = \underline{C}_{lm}^t \frac{\partial x}{\partial u^m} + \delta_{lm}^t \frac{\partial x}{\partial u^m} - S_{mn} S^{in} \frac{\partial x}{\partial u^m}$

$S_{lm}^m = \kappa \frac{\partial x}{\partial u^l}$  ( $\kappa$ : 次元数) から線縮係数が一定なる超曲面が与えられる。

上の関係式 □39.2. から 等方的なる時は 測地線 (凡(1)) 保存と変形が互換に相成 即  $\frac{\partial x}{\partial u^l} = 0$  なる事とは全等なる事が判る。

□41. 等方的なる時  $\alpha = \text{常数}$  なる測地面積: 式 (1)

$$\ddot{u}^l + S_{mn}^l \dot{u}^m \dot{u}^n + 2\dot{x}^l = 0 \quad \text{となる} \quad (\square 24.2.)$$

時刻  $t_{(0)}$  に於ける可変計量 Riemann 空間  $R(t_{(0)})$  に於ける (1) の路を

$$u^a = u^a(p), \quad p: \text{parameter} \text{ とし更に } s = \int \sqrt{S_{lm}(t, p)} \frac{du^l}{dp} \frac{du^m}{dp} dp$$

( $S$  の方は  $= \int \sqrt{S_{lm}(t)} \dot{u}^l \dot{u}^m dt$  である事に注意)  $s$  parameter

$$\text{に換れば (1) は } u^l + S_{mn}^l u^m u^n + u^l \frac{\ddot{s} + 2\dot{s}}{s^2} = 0. \quad \text{之に}$$

$S_{lm} u^l$  を縮約して  $\lambda \dot{s} + \ddot{s} = 0$  ( $\therefore \lambda = 2^{-1} \frac{d}{ds} \int \lambda(t) dt$ ) 従つて結局 (1) は  $u^l + S_{mn}^l u^m u^n = 0$  となる。

以上から 等方的に運動する空間中に於ける定速測地線上の変位は 恰かも各瞬間 (t) 中の測地線上を 変位する如く透過する事が判る。

□42. 定速測地線を (C) とし その隣接超曲面 (□.8) に當るものを (B) とすれば  $u^a$  で (C), (B) の 切超平面を表す共変 Vector は

$\frac{1}{r} S_{la} \frac{du^a}{ds} = t_0$  である。之の上にある  $u^a$  を端とする Vector を  $A^a$  とする。  $A^1 = \Delta x^1, A^2, \dots, A^n = 0$  とした時の  $A^a$  方向への偏

微分  $\frac{\Delta}{\Delta u^a}$  (□25.) は  $\frac{\partial}{\partial u^a} + (\frac{1}{r} S_{la} \frac{du^l}{ds} - t_0) \frac{\partial}{\partial t}$  であることが

判る。従つて (B) 上で  $S_{mn}^l$  に当るものは  $\Delta S_{mn}^l = \frac{1}{2} S_{la} \left( \frac{\Delta S_{am}}{\Delta u^n} + \frac{\Delta S_{an}}{\Delta u^m} - \frac{\Delta S_{mn}}{\Delta u^a} \right)$  であつて、定速測地線は  $S = 0$  に注意して

$$\frac{d^2 u^l}{ds^2} + S_{mn}^l \frac{du^m}{ds} \frac{du^n}{ds} = 0 \quad \text{の形に書ける事から (□26.)}$$

結局 定速測地線は 即 (B) 上の 測地線であると極言する事が出来るであ  
らう。 (昭24.3.25.)

注意 前報告〔VI〕以後は田畑下二夫：可変計量 Riemann  
空間論の方法，日本数学会「数学」(予定)を参照せられたい。